

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**



⑮ **BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND**



**DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT**

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 199 17 867 A 1**

⑤① Int. Cl. 7:
A 61 B 19/00
A 61 B 6/12
A 61 B 6/02

⑳ Aktenzeichen: 199 17 867.4
㉔ Anmeldetag: 20. 4. 1999
㉔③ Offenlegungstag: 9. 11. 2000

DE 199 17 867 A 1

⑦① Anmelder:
BrainLab Med. Computersysteme GmbH, 85551
Kirchheim, DE

⑦④ Vertreter:
Schwabe, Sandmair, Marx, 81677 München

⑦② Erfinder:
Vilsmeier, Stefan, 85586 Poing, DE; Birkenbach,
Rainer, 85622 Feldkirchen, DE

⑤⑥ Entgegenhaltungen:
DE 196 39 615 A1
DE 297 18 980 U1

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

⑤④ Verfahren und Vorrichtung zur bildunterstützten Behandlung von Behandlungszielen mit Integration von Röntgenerfassung und Navigationssystem

⑤⑦ Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur bildunterstützten Behandlung von Behandlungszielen, bei dem mittels eines Röntgengeräts mindestens eine Aufnahme eines Behandlungsgebietes erstellt wird, wobei gleichzeitig ein Abbild einer Referenzstruktur erfaßt wird; die räumliche Lage der Referenzstruktur über ein kameraunterstütztes Navigationssystem ermittelt wird; und bei dem die Positionsdaten des Behandlungsziels, die aus der Röntgenaufnahme und vom Navigationssystem ermittelt wurden, in einer einzigen Rechneinheit mit einer einzigen Bildschirmausgabe so verknüpft werden, daß Positionsdaten von Behandlungsgeräten, die bei der Behandlung von dem Navigationssystem ermittelt werden, auf dem Bildschirm in richtiger Lagezuordnung zu den Positionen auf der Röntgenaufnahme ausgegeben werden. Sie betrifft ferner eine entsprechende Vorrichtung.

DE 199 17 867 A 1

Beschreibung

Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zur bildunterstützten Behandlung von Behandlungszielen unter Verwendung eines Röntgengeräts und eines kameraunterstützten Navigationssystems.

Aus der DE 195 36 180 (entspricht der US-A 5,769,861) sind ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Lokalisierung eines Instrumentes bekannt, wobei vorgeschlagen wird, Röntgenaufnahmen zusammen mit einem kameragestützten Referenzierungssystem für Instrumente in der Stereotaxie bzw. bei orthopädischen oder neurochirurgischen Eingriffen zu verwenden. Der Nachteil des hier vorgeschlagenen Systems ist der, daß nicht darauf eingegangen wird, in welcher Weise eine solche Verknüpfung für den operierenden Arzt am besten verwertbar gemacht werden kann. Es fehlt an einem Vorschlag, die Schnittstelle zwischen dem Operateur und dem technischen System geeignet und optimal auszugestalten.

Ferner ist es bekannt, bei Operationen mit Hilfe einer Dauer-Röntgenerfassung zu arbeiten, wobei ein Röntgengerät mit einer Röntgenstrahlungsquelle und einem Bildverstärker kontinuierlich ein Röntgenbild liefert, das, auf einem Bildschirm ausgegeben, dem Arzt bei der Operation visuelle Hilfe gibt. Hierbei entsteht nachteiligerweise durch die andauernde Röntgenbestrahlung eine hohe Strahlungsbelastung, und zwar insbesondere auch für die Hände des Operateurs. Außerdem kann nur eine relativ ungenaue, meist lediglich zweidimensionale Bildunterstützung bereitgestellt werden. Wenn das Röntgengerät kameraunterstützt (z. B. durch LEDs am Röntgenbogen) im Raum referenziert wird, unterliegt diese Positionsermittlung Fehlern, die aus der relativen Instabilität des Röntgengerätes herrühren. Bei C-Bogen-Röntgengeräten ändert sich oft die relative Position von Strahlungsquelle und Bildverstärker während des Eingriffs.

Es ist die Aufgabe der vorliegenden Erfindung, ein Verfahren und eine Vorrichtung zur bildgeführten Behandlung von Behandlungszielen mit Integration von Röntgenerfassung und Navigationssystem zur Verfügung zu stellen, mit denen die obigen Nachteile des Standes der Technik überwunden werden. Insbesondere soll eine Navigation bereitgestellt werden, bei der für den Operateur nur geringe Strahlungsbelastungen auftreten, und die genaue Positionsbestimmungen liefern kann. Die Schnittstelle zwischen dem Arzt und dem technischen Gerät soll optimiert werden.

Zur Lösung dieser Aufgaben stellt die Erfindung ein Verfahren zur bildunterstützten Behandlung von Behandlungszielen zur Verfügung, bei dem

- mittels eines Röntgengeräts mindestens eine Aufnahme eines Behandlungsgebietes erstellt wird, wobei gleichzeitig ein Abbild einer Referenzstruktur erfaßt wird;
- die räumliche Lage der Referenzstruktur über ein kameraunterstütztes Navigationssystem ermittelt wird; und bei dem
- die Positionsdaten des Behandlungsziels, die aus der Röntgenaufnahme und vom Navigationssystem ermittelt wurden, in einer einzigen Rechneinheit mit einer einzigen Bildschirmausgabe so verknüpft werden, daß Positionsdaten von Behandlungsgeräten, die bei der Behandlung von dem Navigationssystem ermittelt werden, auf dem Bildschirm in richtiger Lagezuordnung zu den Positionen auf der Röntgenaufnahme ausgegeben werden.

Der Vorteil der erfindungsgemäßen Lösung liegt insbesondere darin, daß der Operateur seine Navigation nunmehr

anhand einer einzigen Bildschirmausgabe überwachen kann, auf welcher die Position von Behandlungsgeräten verknüpft mit dem Röntgenbild ausgegeben werden. Es genügt hierbei im Prinzip für eine zweidimensionale Navigation mit Hilfe der Röntgenaufnahme ein einziges Röntgenbild am Anfang der Operation zu machen und im kameraunterstützten Navigationssystem über die Referenzstruktur zu referenzieren, dafür zu sorgen, daß der Patient nicht mehr bewegt wird und mittels der kameragestützten Navigation zu operieren. Dadurch wird natürlich eine Strahlungsbelastung der Hände des Arztes vollständig eliminiert. Er sieht das gespeicherte Röntgenbild auf dem Schirm und gleichzeitig die Position seiner Instrumente und zwar mit einer für die derzeit zur Verfügung stehenden Navigationssysteme sehr hohen Genauigkeit. Weil die verwendete Recheneinheit mit Bildschirm die Informationen aus der Röntgenaufnahme und diejenigen der kameraunterstützten Navigation gleichzeitig verarbeiten, kann einiger apparativer Aufwand eingespart werden. Wenn am Patienten ebenfalls eine im Navigationssystem verfolgbare Referenzierungseinrichtung angebracht wird, kann der Patient auch zwischen Navigationsbild und Referenzbild bewegt werden.

Grundsätzlich kann man auch das Röntgengerät nach der Erstellung des Röntgenbildes (Referenzbild) und dessen Zuordnung im Navigationssystem (Navigationsbild) wieder bewegen und möglicherweise sogar aus dem Raum fahren. Alle notwendigen Daten sind nämlich im Rechner. Die erfindungsgemäße integrierte Lösung hat also auch den Vorteil, daß mehr Platz im Operationsfeld geschaffen werden kann.

Wenn zur räumlichen Lageerfassung der Referenzstruktur bei der Röntgenaufnahme zwei, drei, vier oder mehr Röntgenaufnahmen aus verschiedenen Lagen erstellt werden, kann außerdem noch eine dreidimensionale Information auch auf Röntgenseite bereitgestellt werden.

Bei einer bevorzugten Ausführungsform werden mehrere Röntgenaufnahmen verschiedener, bevorzugt überlappender Bereiche des Behandlungsgebietes erstellt und zu einem Gesamtbild zusammengesetzt (Landscape View). Man kann dann z. B. nicht nur einen Wirbel, sondern eine ganze Wirbelsäule abbilden, deren Bild aus verbundenen Einzelbildern besteht.

Vorteilhafterweise wird nach der Erstellung einer ersten Röntgenaufnahme, bei der die Referenzstruktur mit erfaßt wird und die Positionsdaten zugeordnet werden, eine zweite Röntgenaufnahme aus gleicher Lage ohne Referenzstruktur erstellt, wobei die zweite Aufnahme dann auf dem Bildschirm ausgegeben wird. Damit können Störungen des Röntgenbildes durch die Referenzstruktur vermieden werden. Die Genauigkeit leidet nicht, wenn die Lage des Röntgengerätes oder des Patienten nicht verändert werden.

Wie oben beschrieben können die Röntgenaufnahme(n) Einzelaufnahmen umfassen, bei sehr schwierigen Operationsabschnitten können aber auch zwischenzeitlich Aufnahmen längerer Dauer gemacht werden, um während der Bestrahlung zu operieren. Insgesamt wird jedoch die Strahlungsbelastung für Patient und Arzt deutlich gesenkt, da bei einfacheren Operationsabschnitten die Röntgenstrahlungsquelle wieder abgeschaltet werden kann.

Es besteht die vorteilhafte Möglichkeit, als Referenzstruktur einen für Röntgenstrahlen durchlässiger Körper, insbesondere in Form eines Kegelstumpfes, zu verwenden, der charakteristisch abbildbar verteilte, in der Röntgenaufnahme sichtbare Marker aufweist.

Als kameraunterstütztes Navigationssystem wird bevorzugt ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur angebrachten Reflektoren für die Strahlung einer Infrarot-Strahlungsquelle verwendet, wobei aber

auch auf ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur angebrachten Strahlungsemittern, insbesondere LEDs zurückgegriffen werden kann.

Die erfindungsgemäße Vorrichtung zur bildunterstützten Behandlung von Behandlungszielen, weist auf:

- ein Röntgengerät mit dem mindestens eine Aufnahme eines Behandlungsgebietes erstellt wird,
- eine Referenzstruktur, deren Abbild gleichzeitig von dem Röntgengerät erfaßt wird;
- ein kameraunterstütztes Navigationssystem, das die räumliche Lage der Referenzstruktur ermittelt; sowie
- eine einzige Rechneinheit mit einer einzigen Bildschirmausgabe, welche die Positionsdaten des Behandlungsziels, die aus der Röntgenaufnahme und vom Navigationssystem ermittelt wurden, so verknüpft, daß Positionsdaten von Behandlungsgeräten, die bei der Behandlung von dem Navigationssystem ermittelt werden, auf dem Bildschirm in richtiger Lagezuordnung zu den Positionen auf der Röntgenaufnahme ausgegeben werden.

Das Röntgengerät ist vorzugsweise ein C-Bogen-Röntgengerät mit variabler Lageverstellung.

Die Referenzstruktur ist gemäß einer Ausführungsform der Erfindung ein für Röntgenstrahlen durchlässiger Körper, insbesondere in Form eines Kegelstumpfes, der charakteristisch abbildbar verteilte, in der Röntgenaufnahme sichtbare Marker aufweist.

Das kameraunterstützte Navigationssystem ist bevorzugt ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur angebrachten Reflektoren für die Strahlung einer Infrarot-Strahlungsquelle, aber möglicherweise auch ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur angebrachten Strahlungsemittern, insbesondere LEDs.

Bei einer bevorzugten Ausführung weist das Röntgengerät eine Röntgenstrahlungsquelle und einen dieser gegenüberliegend vorgesehenen Bildverstärker auf, wobei die Referenzstruktur direkt über dem Bildverstärker des Röntgengeräts befestigt, insbesondere lösbar befestigt ist. Die Referenzstruktur wird auch von dem kameragestützten Navigationssystem erfaßt, und ihre Positionsinformation genügt zur Zuordnung der Bildinformationen. Da nur an der Referenzstruktur Reflektoren oder LEDs angebracht werden müssen ist diese Referenzierung nicht mehr von der Gesamtstabilität des Röntgenbogens abhängig und kann genaue Ergebnisse liefern.

In besonders bevorzugter Ausgestaltung sind sowohl die Rechneinheit als auch die Bildschirmausgabe als integrale Einheit mit dem Röntgengerät ausgebildet. Hierdurch wird der Platzbedarf für die technische Ausrüstung minimiert und das Gerät wird mit allen Funktionselementen transportabel. Auch die Kameraanordnung kann an diesem einzigen Gerät angebracht werden.

Die Erfindung wird im weiteren anhand von Ausführungsformen mittels der beiliegenden Zeichnungen näher erläutert. Es zeigen:

Fig. 1 eine Prinzipdarstellung einer erfindungsgemäßen Vorrichtung mit Röntgengerät und kameraunterstützter Navigation;

Fig. 2 eine Ausführungsform einer würfelförmigen Referenzstruktur mit einem Reflektorenadapter;

Fig. 3 eine räumlich dargestellte Grundform einer Kegelstumpf-Referenzstruktur;

Fig. 4 eine Einsicht in eine Kegelstumpf-Referenzstruktur von innen, mit angebrachten Markern; und

Fig. 5 eine Befestigungsanordnung für eine Referenz-

struktur auf einem Bildverstärker.

In **Fig. 1** ist eine Prinzipdarstellung einer erfindungsgemäßen Vorrichtung mit Röntgengerät und kameraunterstützter Navigation gezeigt. Operiert werden soll an einem Behandlungsziel T, in einem schematisiert angedeuteten Patientenkörper 1. Dazu wird ein C-Bogen-Röntgengerät 10 verwendet, das auf einer roll- und feststellbaren Basis 12 steht. Am Arm 11 ist die Führung 13 für den in dieser verschieblich und fixierbar gehaltenen Bogen 14 angebracht. Der Bogen hat an seinem Oberteil eine Röntgenstrahlungsquelle 15 und diametral gegenüber einen Bildverstärker 16, dessen Bildsignale mittels eines Kabels 19 an den ebenfalls am Arm 11 befestigten Rechner (Computer C) mit Bildschirm 5 weitergegeben werden.

Auf dem Bildverstärker 16 ist über eine nur strichweise angedeutete, in **Fig. 1** nicht bezeichnete Halterung eine Referenzstruktur 17 angebracht. Der Rechner C erhält ferner Positionsinformationen durch die Kameraeinheit 20 über das Kabel 23. Die Kameraeinheit 20 weist zwei Infrarotkameras 21 und eine Infrarot-Strahlungsquelle 22 auf. Sie kann ohne weiteres auf dem Röntgengerät 10 befestigt sein. Mittels dieser Kameraeinheit wird die Position von Reflektorensätzen von Adaptern an verwendeten Instrumenten (Behandlungsgeräten) bestimmt und dadurch auch die Position der Instrumente selbst. Auch die Referenzstruktur 17 trägt, wie hier vereinfacht schematisch dargestellt, einen Adapter 18, so daß ihre Lage vom kameraunterstützten Navigationssystem erfaßt werden kann.

Ferner weist die Referenzstruktur 17 im Röntgenbild sichtbare Marker M auf, die beispielsweise in der unteren Einsicht in die Kegelstumpf-Referenzstruktur in **Fig. 4** sichtbar sind. Diese Marker M sind auf der Innenfläche des Kegelstumpfes nach oben hin in einem Muster angeordnet, dessen Röntgenbildinformation(-projektion) eine eindeutige Lagebestimmung durch den Rechner C gestattet, wobei zusätzlich Verzerrungen rechnerisch eliminiert werden können. Die Marker M der Referenzstruktur 17 werden vom System vollautomatisch erkannt (im Röntgenbild gesucht und markiert). Das Markermaterial ist vorzugsweise Wolfram.

Eine räumliche Darstellung der Kegelstumpf-Referenzstruktur 17 von außen ist der **Fig. 3** zu entnehmen. Die Referenzstruktur muß nicht unbedingt kegelstumpfförmig sein; sie kann auch die Form eines Würfels 17' aufweisen, welcher ebenfalls innerhalb seiner Außengeometrie im Röntgenbild sichtbare Marker aufweist. Ein solcher Würfel 17' ist in **Fig. 2** gezeigt ist, in der auch die Anbringung des Adapters mit der Reflektorenanordnung (drei kugelförmige Reflektoren für Infrarotlicht) dargestellt wird. Ferner muß die Referenzstruktur nicht unbedingt am Bildverstärker 16 angebracht werden. Sie kann irgendwo zwischen Röntgenstrahlungsquelle 15 und Bildverstärker 16 angeordnet sein, z. B. auch am Patienten.

In der **Fig. 5** wird in Explosion nochmals schematisch aufgezeigt, wie eine Kegelstumpf-Referenzstruktur 17 mit Hilfe eines Halterings 9 auf den oberen Teil des Bildverstärkers aufbringbar ist.

Der Operateur kann seine Arbeit nunmehr mittels der dargestellten Einrichtung anhand einer einzigen Bildschirmausgabe S überwachen, auf welcher die Positionen seiner Behandlungsgeräte verknüpft mit dem Röntgenbild ausgegeben werden. Dabei werden nach der Fixierung des Patienten 1 anfangs bevorzugt zwei, drei oder vier Röntgenaufnahmen aus verschiedenen Lagen des Bogens 14 erstellt, und die Röntgenbilddaten (mit dem positions- und raumlagegebenden Markermuster) werden mittels des Reflektorensatzes 18 an der Referenzstruktur 17 im kameraunterstützten Navigationssystem referenziert und zugeordnet. Die Röntgenaufnahmen können jeweils doppelt, nämlich einmal mit

der am Bildverstärker 16 angebrachten Referenzstruktur 17 und danach ohne Lageveränderung mit abgenommener Struktur erstellt werden, damit bei der Operation diese Bilder ohne Störungen durch die Struktur 17 verwendet werden können, welche jedoch mindestens einmal bei der Referenzierung jedes Bildes notwendig ist.

Nun wird dafür gesorgt, daß der Patient und das Röntgengerät 1 nicht mehr bewegt werden und es wird mittels der kameragestützten Navigation operiert, und zwar mit Instrumenten, die ebenfalls durch die Kameras Positionen erfaßt und verfolgt werden können. An dieser Stelle sollte noch angemerkt werden, daß als Navigationssysteme nicht nur solche verwendet werden können, die aktiv oder passiv (wie im Ausführungsbeispiel) mit Infrarotstrahlung arbeiten. Auch alle anderen Trackingsysteme können verwendet werden, beispielsweise magnetische, akustische etc.

Die Strahlungsbelastung wird stark reduziert. Der Arzt sieht das Röntgenbild auf dem Schirm und gleichzeitig die Position seiner Instrumente und zwar mit einer für die derzeit zur Verfügung stehenden Navigationssysteme sehr hohen Genauigkeit. Weil die verwendete Recheneinheit mit Bildschirm die Informationen aus der Röntgenaufnahme und diejenigen der kameraunterstützten Navigation gleichzeitig verarbeitet, kann apparativer Aufwand eingespart werden und das Gerät wird insgesamt transportabel.

Patentansprüche

1. Verfahren zur bildunterstützten Behandlung von Behandlungszielen, bei dem
 - mittels eines Röntgengeräts (10) mindestens eine Aufnahme eines Behandlungsgebietes erstellt wird, wobei gleichzeitig ein Abbild einer Referenzstruktur (17) erfaßt wird;
 - die räumliche Lage der Referenzstruktur (17) über ein kameraunterstütztes Navigationssystem ermittelt wird; und bei dem
 - die Positionsdaten des Behandlungsziels (T), die aus der Röntgenaufnahme und vom Navigationssystem ermittelt wurden, in einer einzigen Recheneinheit (C) mit einer einzigen Bildschirmausgabe (S) so verknüpft werden, daß Positionsdaten von Behandlungsgeräten, die bei der Behandlung von dem Navigationssystem ermittelt werden, auf dem Bildschirm (S) in richtiger Lagezuordnung zu den Positionen auf der Röntgenaufnahme ausgegeben werden.
2. Verfahren nach Anspruch 1, bei dem zur räumlichen Lageerfassung der Referenzstruktur (17) bei der Röntgenaufnahme zwei, drei, vier oder mehr Röntgenaufnahmen aus verschiedenen Lagen erstellt werden.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, bei dem mehrere Röntgenaufnahmen verschiedener, bevorzugt überlappender Bereiche des Behandlungsgebietes erstellt und zu einem Gesamtbild zusammengesetzt werden.
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, bei dem nach der Erstellung einer ersten Röntgenaufnahme, bei der die Referenzstruktur (17) mit erfaßt wird und die Positionsdaten zugeordnet werden, eine zweite Röntgenaufnahme aus gleicher Lage ohne Referenzstruktur (17) erstellt wird, wobei die zweite Aufnahme dann auf dem Bildschirm (S) ausgegeben wird.
5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, bei dem die Röntgenaufnahme(n) Einzelaufnahmen umfassen.
6. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, bei dem als Röntgenaufnahme(n) Aufnahmen längerer Dauer umfassen.

7. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, bei dem als Referenzstruktur (17) ein für Röntgenstrahlen durchlässiger Körper, insbesondere in Form eines Kegelstumpfes, verwendet wird, der charakteristisch abbildbar verteilte, in der Röntgenaufnahme sichtbare Marker (M) aufweist.

8. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 7, bei dem als kameraunterstütztes Navigationssystem ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur angebrachten Reflektoren (18) für die Strahlung einer Infrarot-Strahlungsquelle (22) verwendet wird.

9. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 7, bei dem als kameraunterstütztes Navigationssystem ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur angebrachten Strahlungsemittern, insbesondere LEDs verwendet wird.

10. Vorrichtung zur bildunterstützten Behandlung von Behandlungszielen, mit

- einem Röntgengerät (10) mit dem mindestens eine Aufnahme eines Behandlungsgebietes erstellt wird,
- einer Referenzstruktur (17), deren Abbild gleichzeitig von dem Röntgengerät (10) erfaßt wird;
- einem kameraunterstützten Navigationssystem, das die räumliche Lage der Referenzstruktur (17) ermittelt; dadurch gekennzeichnet, daß
- eine einzige Recheneinheit (C) mit einer einzigen Bildschirmausgabe (S) vorgesehen ist, welche die Positionsdaten des Behandlungsziels (T), die aus der Röntgenaufnahme und vom Navigationssystem ermittelt wurden, so verknüpft, daß Positionsdaten von Behandlungsgeräten, die bei der Behandlung von dem Navigationssystem ermittelt werden, auf dem Bildschirm in richtiger Lagezuordnung zu den Positionen auf der Röntgenaufnahme ausgegeben werden.

11. Verfahren nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß das Röntgengerät (10) zur räumlichen Lageerfassung der Referenzstruktur (17) mit zwei, drei, vier oder mehr Röntgenaufnahmen aus verschiedenen Lagen tauglich ist, insbesondere ein C-Bogen-Röntgengerät mit variabler Lageverstellung ist.

12. Vorrichtung nach Anspruch 10 oder 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Referenzstruktur (17) ein für Röntgenstrahlen durchlässiger Körper, insbesondere in Form eines Kegelstumpfes, ist, der charakteristisch abbildbar verteilte, in der Röntgenaufnahme sichtbare Marker (M) aufweist.

13. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 10 bis 12, dadurch gekennzeichnet, daß das kameraunterstützte Navigationssystem ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur (17) angebrachten Reflektoren (18) für die Strahlung einer Infrarot-Strahlungsquelle (22) ist.

14. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 10 bis 12, dadurch gekennzeichnet, daß das kameraunterstützte Navigationssystem ein System mit an den Behandlungsgeräten und an der Referenzstruktur angebrachten Strahlungsemittern, insbesondere LEDs ist.

15. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 10 bis 14, dadurch gekennzeichnet, daß das Röntgengerät (10) eine Röntgenstrahlungsquelle (15) und einen dieser gegenüberliegend vorgesehenen Bildverstärker (16) aufweist, wobei die Referenzstruktur (17) direkt über dem Bildverstärker (16) des Röntgengeräts (10) befestigt, insbesondere lösbar befestigt ist.

16. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 10 bis 15, dadurch gekennzeichnet, daß sowohl die Rechereinheit (C) als auch die Bildschirmausgabe (S) und bevorzugt auch die Kameraanordnung (20) als integrale Einheit mit dem Röntgengerät (10) ausgebildet sind. 5

Hierzu 4 Seite(n) Zeichnungen

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

- Leerseite -

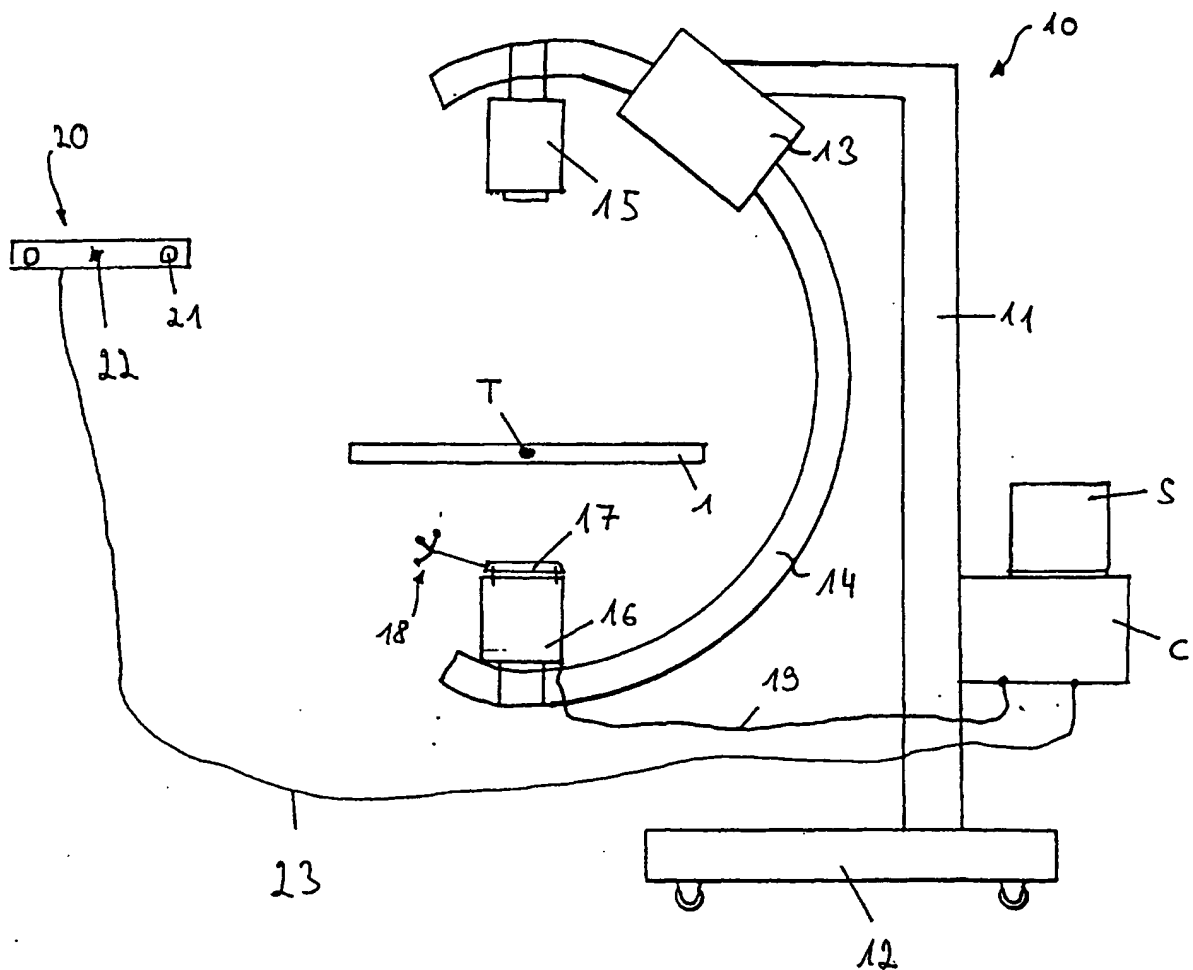


Fig. 1

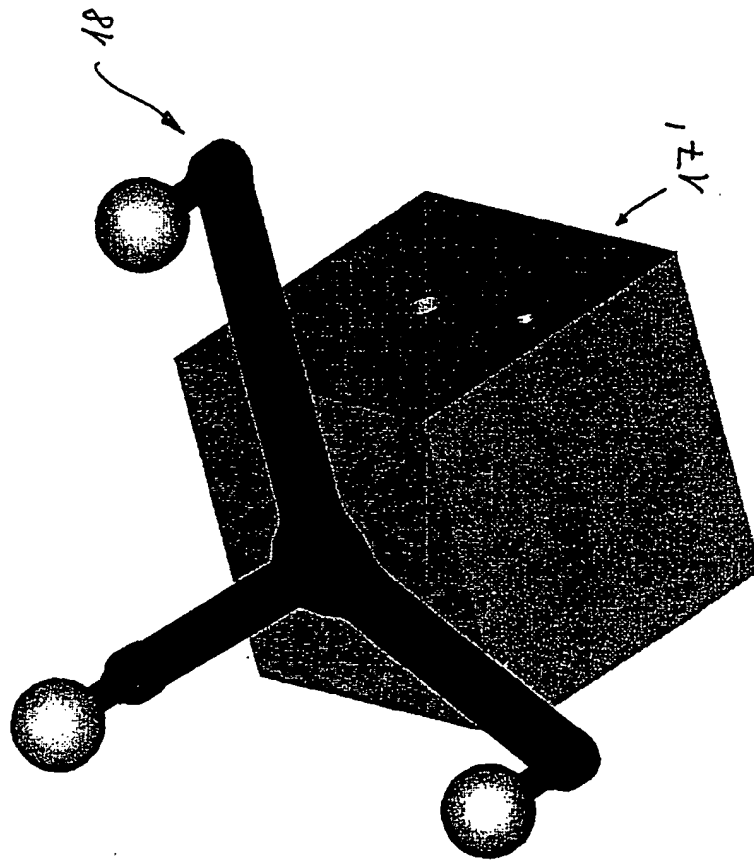


Fig. 2

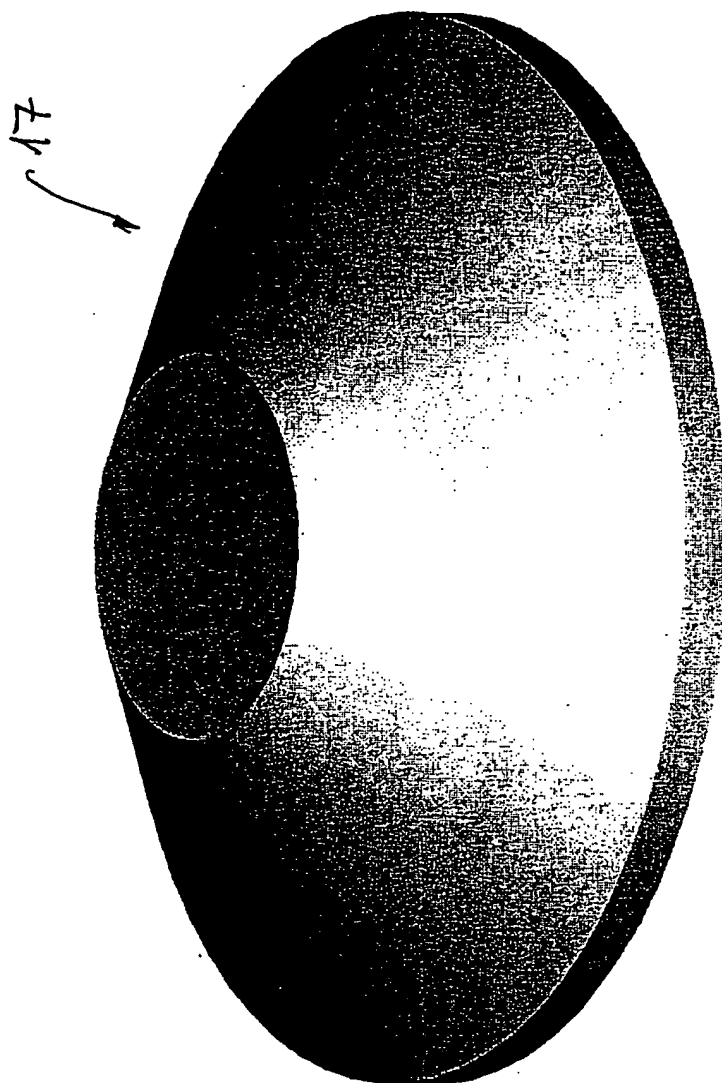


Fig. 3

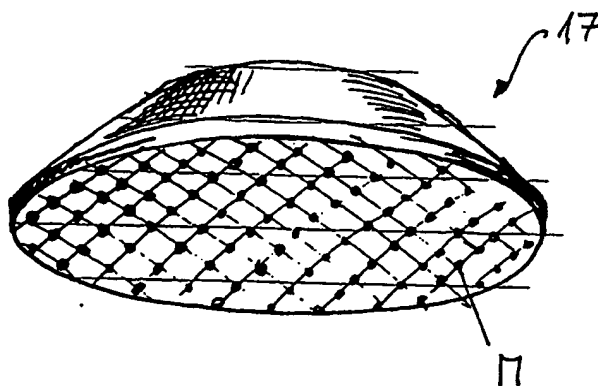


Fig. 4

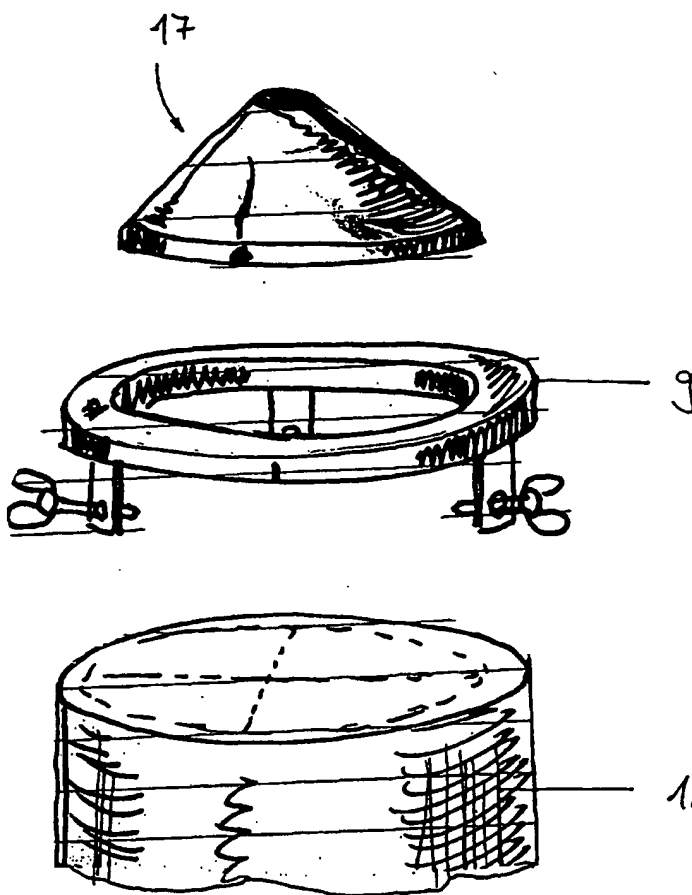


Fig. 5